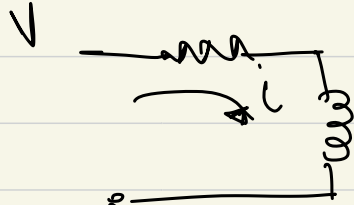
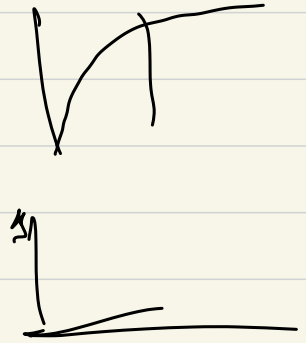


$$T = J\ddot{\theta} + c\dot{\theta} + mgd \sin(\theta)$$

$$\rightarrow T = \underline{k_m V}$$



$$k_m V = J\ddot{\theta} + c\dot{\theta} + mgd \sin(\theta)$$

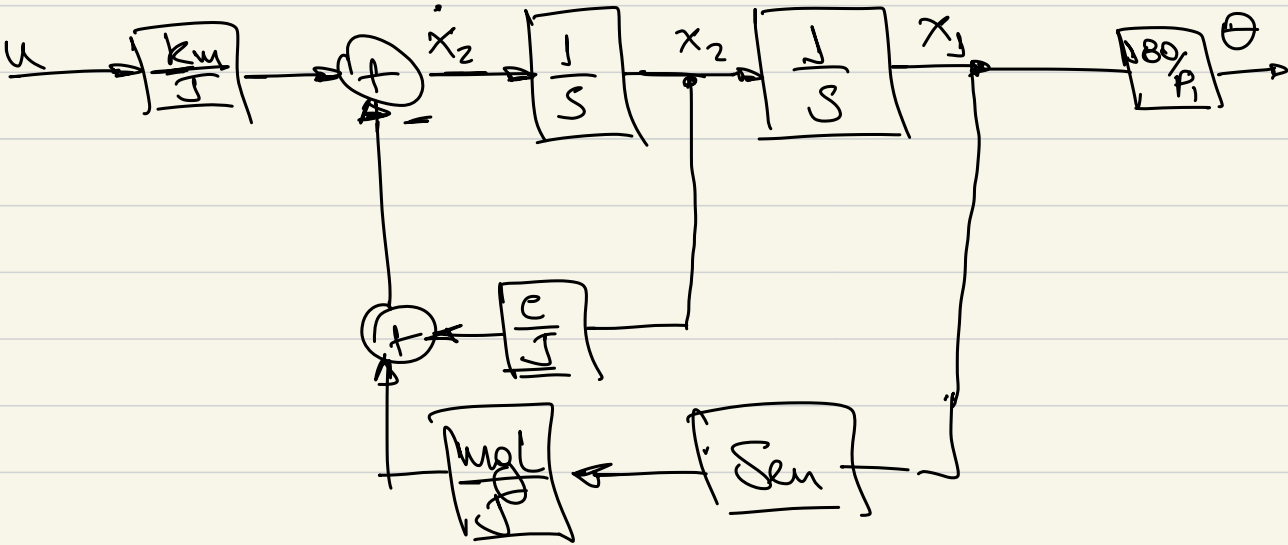


$$\left. \begin{aligned} x_1 &= \theta \\ x_2 &= \dot{\theta} \\ \dot{x}_2 &= \ddot{\theta} \end{aligned} \right\} \quad \dot{x}_1 = x_2$$

$$J\ddot{\theta} = k_m V - c\dot{\theta} - mgd \sin(\theta)$$

$$J\dot{x}_2 = -c x_2 - mgd \sin(x_1) + k_m u$$

$$\begin{cases} \dot{x}_1 = x_2 \\ \dot{x}_2 = -\frac{mgd}{J} \sin(x_1) - \frac{c}{J} x_2 + \frac{k_m}{J} u \end{cases}$$



1 - Modelagem clássica;

2 - Controle;

3 - Construção do protótipo.

4 - Identificação do sistema.

* Montar - Calibrar.

✓ - Códigos de identificação.

✓ - " de interface python - arduino.

5 - linear e Não-lineares.

6 - Controle, x

7 -

C.B.A.

2 períodos
Julho off.
Ago. to . set.